(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号 特開2002-27722 (P2002-27722A)

(43)公開日 平成14年1月25日(2002.1.25)

(51) Int.Cl.7		識別記号	F I			テーマコード(参考)		
H02K	29/08		H02K 2	29/08			5 H O	0 2
1/02 1/14			1/02 1/14			Z 5H019		
					1	C 5 H 6 2 1		
21/24			21/24]	M		
			審査請求	未請求	請求項の数 6	OL	,(全	7 頁)
(21)出願番号	}	特願2000-206474(P2000-206474)	(71)出願人					
(22) 出願日		平成12年7月7日(2000,7,7)		松下電器産業株式会社 大阪府門真市大字門真1006番地				

(72)発明者 井田 修

大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器

産業株式会社内

(74)代理人 100097445

弁理士 岩橋 文雄 (外2名)

Fターム(参考) 5H002 AA03 AA07 AC06 AC09 AE02

5H019 AA04 AA07 BB01 BB05 BB14

BB20 BB22 CC02 DD07 EE02

EE13 FF01 GG03

5H621 BB07 GA02 GA07 GB09 GB10

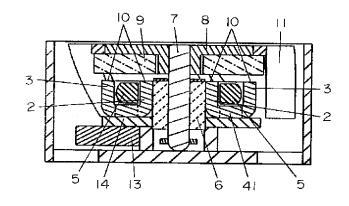
GB14 JK08 JK13

(54) 【発明の名称】 小型プラシレスDCモータ

(57)【要約】 (修正有)

【課題】 ステータヨークを小さく形成して、アキシャ ルギャップ型の小型ブラシレスDCモータを実現したも のである。

【解決手段】 ステータと軸受6とロータとを備えるブ ラシレスモータであって、前記ステータは磁性板よりな りリング状部とその内周側および外周側に軸方向に切り 起こされた極歯部2、3とを有するステータヨークと、 前記リング状部および前記内周側極歯2部、前記外周側 極歯部3に囲まれるように配置されたリング状のコイル 5とを備え、前記ロータは磁性体よりなるロータフレー ム8とそれに固着された円盤状のマグネット9と同じく それに固着され前記軸受6に支承されたシャフト7とを 備え、前記マグネット9の端面と前記内周側極歯部2お よび前記外周側極歯部3とを僅かな隙間を介して軸方向 に対向させている。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 ステータと軸受とロータとを備える小型 ブラシレスDCモータであって、前記ステータは磁性板 よりなりリング状部とその内周側および外周側に軸方向 に切り起こされた極歯部とを有するステータヨークと、 前記リング状部および前記内周側極歯部、前記外周側極 歯部に囲まれるように配置されたリング状のコイルとを 備え、前記ロータは磁性体よりなるロータフレームとそ れに固着された円盤状のマグネットと同じくそれに固着 され前記軸受に支承されたシャフトとを備え、前記マグ 10 ネットの端面と前記内周側極歯部および前記外周側極歯 部とを僅かな隙間を介して軸方向に対向させた、小型ブ ラシレスDCモータ。

【請求項2】 ステータヨークは1枚のケイ素鋼板を曲 げ若しくは絞り加工して形成されている、請求項1記載 の小型ブラシレスDCモータ。

【請求項3】 ステータヨークはシリコンの含量が2% 以下であるケイ素鋼板から構成された、請求項1記載の 小型ブラシレスDCモータ。

【請求項4】 マグネットの回転位置を検出するための 20 位置検出センサの端子と、コイルの線処理端部を直接結 合した、請求項1記載の小型ブラシレスDCモータ。

【請求項5】 ロータの位置検出センサは、ラジアル方 向においてステータヨークの外周側極歯同士の間に位置 して、軸方向において位置検出センサとマグネットの間 には極歯が存在しない、請求項1記載の小型ブラシレス DCモータ。

【請求項6】 軸受を保持する機構は、ステータヨーク の内周側極歯と同一円周上に配置した、請求項1記載の 小型ブラシレスDCモータ。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、〇A機器、制御機 器、電子機器、工作機械、AV機器、移動体通信機器 等、特に小型ポータブル機器に使用されるアキシャルギ ャップ型のブラシレスDCモータに関するものである。

[0002]

【従来の技術】従来のブラシレスDCモータの一例とし て、特公平7-46896号公報に記載されたものがあ る。これを図8に示す。金属板1を折り曲げて外周側極 40 歯83を形成し、2個のステータヨーク84によって、 外周側極歯83が筒状のマグネット89の内周側に対面 するようリング状のコイル85を挟み込んだラジアルギ ャップ型のブラシレスDCモータである。電磁鋼板を積 層してコイルを巻回するブラシレスDCモータより構造 が簡単で組み立て易い利点がある。

【0003】またブラシレスDCモータの一例として、 米国特許5831359号に記載されたものがあり、図 9に示す。外周側極歯83は台形形状としたラジアルギ ャップ型のブラシレスDCモータである。外周側極歯8 50 は、以下の構成を採用した。すなわち、ステータと軸受

3を台形形状とすることにより、エアギャップが形成さ れる円周上で磁気的なアンバランスが生じるように配置 されている。

2

【0004】またブラシレスDCモータの一例として、 米国特許4987331号に記載されたものがあり、図 10に示す。ステータヨーク104は打ち抜き加工で形 成され、ステータヨークの外周部の極歯の端面がマグネ ットと僅かな隙間を介して対向したラジアルギャップ型 のブラシレスDCモータである。

【0005】

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、特公平 7-46896号公報、米国特許5831359号、同 4987331号の構成では、ラジアルギャップ型の構 造であり、半径方向においてマグネット89とロータフ レーム88が存在し、モータの外径形状や厚みが大きく なり、モータを小型化することが困難な恐れがある。

【0006】また、従来の構成はステータヨーク84に 一般的な強磁性材金属板、例えば亜鉛メッキ鋼板などを 用いた場合、更なるモータの磁気特性の向上、モータ効 率の向上が困難な恐れがある。

【0007】また、ステータヨーク84は2個以上の強 磁性材部品で構成した場合、それらの部品の結合部で、 磁気回路において磁気的なロスが発生し、モータトルク が低減し、またモータ効率が悪化する恐れがある。

【0008】また、強磁性金属板の材質種類によって は、曲げ、絞り加工が困難な場合がある。

【0009】また、部品点数が増加する恐れがある。

【0010】また、位置検出センサとステータヨークが 隣接してマグネットの磁束を検出することが困難となり 30 異音が発生する恐れがある。

【〇〇11】また、軸受の結合保持が困難で、結合部で 振動が発生し、また組み立てにくい恐れがある。

[0012]

【課題を解決するための手段】上記課題を解決するため に本発明は以下の構成を採用した。すなわち、リング状 の強磁性材金属板の、内周側と外周側には、極歯が切り 起こされてステータヨークを形成している。この内周側 極歯と外周側極歯の間に、リング状のコイルが挿入さ れ、ステータを形成している。そして前記ステータヨー クの内側は軸受と結合され、この軸受によって、シャフ トが回転自在に支持され、このシャフトはロータフレー ムを介して円盤状のマグネットと結合されてロータを形 成している。このマグネットと極歯の端面が、僅かな隙 間を介して面対向する位置に配置した小型ブラシレスD Cモータである。

【0013】この構成により、ステータヨークの形状を 小さくして、モータ形状を小型化できる作用を有する。 [0014]

【発明の実施の形態】本発明の請求項1に記載の発明

3

とロータとを備える小型ブラシレスDCモータであって、前記ステータは磁性板よりなりリング状部とその内周側および外周側に軸方向に切り起こされた極歯部とを有するステータヨークと、前記リング状部および前記内周側極歯部、前記外周側極歯部に囲まれるように配置されたリング状のコイルとを備え、前記ロータは磁性体よりなるロータフレームとそれに固着された円盤状のマグネットと同じくそれに固着され前記軸受に支承されたシャフトとを備え、前記マグネットの端面と前記内周側極歯部および前記外周側極歯部とを僅かな隙間を介して軸 10方向に対向させた、小型ブラシレスDCモータである。

【0015】この構成により、ステータヨークのリング 状部はコイルの下側のみに配置され、コイルの上側と下 側をステータヨークで挟み込むことなく、軸方向におい てステータヨークの厚みを低減する作用を有する。

【0016】請求項2に記載の発明は、1枚のケイ素鋼板を曲げ・絞り加工により、ステータヨークを形成した、請求項1記載の小型ブラシレスDCモータである。

【0017】この構成により、ステータヨークは鋼板1 枚のみで形成することができるので、ステータヨークの 20 磁気経路において部品の結合部で発生する磁気抵抗を低 減する作用を有する。

【0018】請求項3に記載の発明は、ステータヨークは、シリコンの含量が2%以下であるケイ素鋼板から構成された請求項1記載の小型ブラシレスDCモータである。

【0019】この構成により、ステータヨークを曲げ・ 絞り加工する際、曲げ部に亀裂や割れが発生することを 低減して寸法精度よく加工できる作用を有する。

【0020】請求項4に記載の発明は、マグネットの回 30 転位置を検出するための位置検出センサの端子と、コイルの線処理端部を直接結合した請求項1記載の小型ブラシレスDCモータである。

【0021】この構成により、プリント基板を排除して 部品点数を削減する作用を有する。

【0022】請求項5に記載の発明は、ロータの位置検出センサは、ラジアル方向においてステータヨークの外周側極歯同士の間に位置して、軸方向において位置検出センサのセンサ部とマグネットの間には極歯が存在しない請求項1記載の小型ブラシレスDCモータである。

【0023】この構成により位置検出センサは極歯の漏 洩磁束の影響を低減してマグネットの磁束を精度よく検 出できる作用を有する。

【0024】請求項6に記載の発明は、軸受を保持する機構は、ステータヨークの内周側極歯と同一円周上に配置した請求項1記載の小型ブラシレスDCモータである。

【0025】この構成により、軸受とステータヨークの 組立が容易となる作用を有する。

[0026]

4

【実施例】(実施例1)以下本発明の第1の実施例につ いて、図1、図2を参照しながらその構成を説明する。 【0027】図1、図2において、リング状の強磁性材 金属板1の、内周側と外周側には、四角形状の極歯が略 90度の角度切り起こされてしばり加工によりステータ ヨーク4を形成している。この内周側極歯2と外周側極 歯3は互いに同数個であり、内周側極歯2と外周側極歯 3に挟み込まれる位置にリング状のコイル5が挿入さ れ、このコイル5はリング状の強磁性材金属板1の上側 に隣接している。通電されたコイル5によってステータ ヨーク4の極歯が磁化される。このコイル5とステータ ヨーク4によってステータを形成している。そして前記 ステータヨーク4の内側はスリーブ軸受6と結合され、 このスリーブ軸受6によって、シャフト7が回転自在に 支持され、このシャフト7はロータフレーム8を介して 円盤状のマグネット9と結合されてロータ12を形成し ている。このマグネット9と磁化された極歯の端面10 が、僅かな隙間を介して面対向する位置に配置したもの である。

【0028】この構成により、コイル5の下側と内側と 外側にステータヨーク4が配置され、上側はステータヨ ーク4がなく、ステータヨーク4の厚みの分薄くできる 作用を有し、モータを小型薄型化したブラシレスDCモ ータを実現できる。

【0029】また、ロータに羽根11を固定して軸流ファンモータとして構成した場合、極歯2、3の半径方向外側にはロータフレーム8やマグネット9が存在しないので、羽根11の内径を内側に大きく広げて配置した軸流ファンモータを実現できる。

【0030】(実施例2)以下、本発明の第2の実施例について、図3を参照しながらその構成を説明する。

【0031】図3において、極歯の端面10とマグネット9が僅かな隙間を介して面対向する位置にある点は、 実施例1に示す図1、図2と同様なものである。

【0032】本発明の第2の実施例における図3は、1 枚のケイ素鋼板を曲げ・絞り加工により、前記ステータ ヨーク41を形成したものである。ステータヨーク41 とマグネット9とロータフレーム8からなる磁気回路に おいて、複数の磁性材を結合してステータヨーク41を 構成する場合、その結合部でエアギャップが生じて磁気 抵抗が増大する場合がある。このとき第2の実施例にお ける構成により、ステータヨーク41は1つの部品で構 成されるので磁気抵抗を低減する作用を有し、高効率の ブラシレスDCモータを実現できる。特に小型軸流ファ ンモータの場合、回転数を高くして風量を得る必要があ るが、磁気抵抗が低減することにより回転数を高くでき て高風量ファンを実現できる。

【0033】また従来ステータヨーク41には安価な亜 鉛メッキ鋼板が広く使われていたが、亜鉛メッキ鋼板よ 50 り透滋率が高いケイ素鋼板を用いることにより、特にモ 10

20

ータの回転数が高い場合、高周波の応答性が良い作用を 有し、高い回転数において高効率のブラシレスDCモー 夕を実現できる。

【0034】さらにまた、部品点数を削減して安価で小 型形状のブラシレスDCモータを実現できる。

【0035】(実施例3)以下、本発明の第3の実施例 についてその構成を説明する。極歯の端面10とマグネ ット9が僅かな隙間を介して面対向する位置にある点 は、実施例1に示す図1、図2と同様なものであるが、 本発明の第3の実施例においては、ステータヨークは、 シリコンの含量が2%以下であるケイ素鋼板から構成さ れたものである。

【0036】ケイ素鋼板は一般的に硬度は高いが脆く寸 法精度良く曲げ・しぼり加工が困難な場合がある。また ヒビ、クラックなどが発生して磁気抵抗が悪化する場合 もある。このときケイ素鋼板のシリコンの含量を低くす ることによりこれらの欠点が解消され、極歯を形成する 際、曲げ加工が容易となる作用を有する。そして寸法よ くステータヨーク4を形成して生産性のよい小型ブラシ レスDCモータを実現できる。

【0037】さらなる実施例として、アルミニウムを3 %以上含むケイ素鋼板でもよい。シリコン含量が2%以 上のケイ素鋼板においても、アルミニウムを3%以上含 むケイ素鋼板は、曲げ・絞り加工が容易でヒビ・クラッ クの発生を低減することができる。

【0038】(実施例4)以下、本発明の第4の実施例 について、図4を参照しながらその構成を説明する。

【0039】図4において、極歯の端面10とマグネッ ト9が僅かな隙間を介して面対向する位置にある点は、 実施例1に示す図1、図2と同様なものである。

【0040】図1、2と異なる点はマグネット9の回転 位置を検出するための位置検出センサ13の端子と、コ イルの線処理端部18を直接結合して、プリント基板1 4を排除する構成とした点である。

【0041】この構成により部品点数を削減する作用を 有し、またプリント基板14のスペースを排除した安価 で経済的な小型DCブラシレスファンを実現できる。

【0042】(実施例5)以下、本発明の第5の実施例 について、図5を参照しながらその構成を説明する。

【0043】図5において、極歯の端面とマグネットが 40 僅かな隙間を介して面対向する位置にある点は、実施例 1に示す図1、図2と同様なものであるが、第5の実施 例においては、位置検出センサ13は、ラジアル方向に おいて外周側極歯3の間に位置して、軸方向において位 置検出センサのセンサ部17とマグネットの間には極歯 が存在しないよう配したものである。この構成により、 位置検出センサ13は、極歯の漏洩磁束の影響を低減し てマグネットの磁束を検出できる作用を有し、ロータの 位置を精度よく検出して電磁音・異音を低減した小型ブ ラシレスDCモータを実現することができる。

【0044】(実施例6)以下、本発明の第5の実施例 について、図6、図7を参照しながらその構成を説明す る。

6

【0045】図6、図7において、極歯の端面とマグネ ットが僅かな隙間を介して面対向する位置にある点は、 実施例1に示す図1、図2と同様なものである。図1、 図2と異なる点は、スリーブ軸受6を固定する保持部1 5は、ハウジング16より突出して形成され、この保持 部15はステータヨーク4の内周側極歯2と同一円周上 でかつ内周側極歯2の間に配置した点である。

【0046】この構成により、モータを組み立てる際 は、スリーブ軸受6をハウジング16の保持部15に挿 入固定した後、ステータヨークの内周側極歯2の間に前 記保持部15がかん合されるようステータを挿入すれば よいので、スリーブ軸受6とステータヨークの組立が容 易となる作用を有する。そしてステータの内周側極歯2 はスリーブ軸受6と保持部15によってかん合固定さ れ、ステータヨークが電磁振動することを低減し、低振 動の小型ブラシレスDCモータを実現することができ る。

[0047]

【発明の効果】上記実施例から明かなように、請求項1 記載の発明によれば、極歯端面部とマグネットを僅かな 隙間を介して面対向に配置したことにより、コイルの上 側はステータヨークがなく、薄形、小型化したブラシレ スDCモータを実現できるものである。

【0048】また請求項2記載の発明によれば、ステー タヨークは1枚のケイ素鋼板から曲げ、絞り加工により 形成され、1つの部品で構成したことにより、磁気回路 30 において結合部の磁気抵抗を低減した高効率である小型 ブラシレスDCモータを実現できるものである。

【0049】また請求項3記載の発明によれば、ステー タヨークはシリコン含量が2%以下のケイ素鋼板とした ことにより、極歯部の曲げ・絞り加工が容易となり、寸 法精度よくステータヨークの極歯を形成して生産性のよ い小型ブラシレスDCモータを実現できるものである。

【0050】また請求項4記載の発明によれば、位置検 出センサの端子と、コイルの線処理端部を直接結合し て、プリント基板を排除したことにより、部品点数を削 減して、安価で経済的な小型DCブラシレスファンを実 現できるものである。

【0051】また請求項5記載の発明によれば、軸方向 において位置検出センサのセンサ部とマグネットの間に は極歯が存在しないよう配置したことにより、位置検出 センサは精度よくマグネットの磁束を検出でき、ロータ の位置を精度よく検出して電磁音・異音を低減した小型 ブラシレスDCモータを実現することができる。

【0052】また請求項6記載の発明によれば、軸受を 保持する機構は、ステータヨークの内周側極歯と同一円 50 周上に配置して軸受とステータヨークの組立が容易とな

りさらに極歯は軸受とハウジング保持部の2つで固定さ れ、ステータヨークが振動することを低減し、低振動の 小型ブラシレスDCモータを実現することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例1における小型ブラシレスDC モータの斜視図

【図2】本発明の実施例1における小型ブラシレスDC モータの断面図

【図3】本発明の実施例2における小型ブラシレスDC モータの斜視図

【図4】本発明の実施例4における小型ブラシレスDC モータの斜視図

【図5】本発明の実施例5における小型ブラシレスDC モータの斜視図

【図6】本発明の実施例6における小型ブラシレスDC モータの斜視図

【図7】本発明の実施例6における小型ブラシレスDC モータの斜視図

【図8】従来のブラシレスDCモータの斜視図

【図9】従来のブラシレスDCモータの斜視図

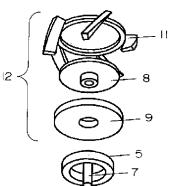
【図10】従来のブラシレスDCモータの斜視図 【符号の説明】

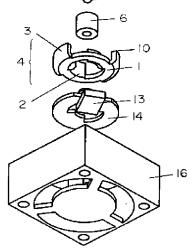
8

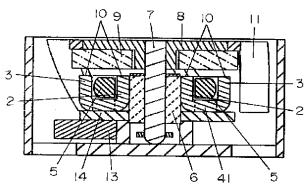
- 金属版 1
- 内周側極歯 2
- 3 外周側極歯
- 4 ステータヨーク
- 5 コイル
- 6 スリーブ軸受
- 7 シャフト
- ロータフレーム 10 8
 - 9 マグネット
 - 10 極歯の端面
 - 11 羽根
 - 12 ロータ
 - 13 位置検出センサ
 - 14 プリント基板
 - 15 保持部
 - 16 ハウジング
 - 17 センサ部
- 20 18 コイルの線処理端部





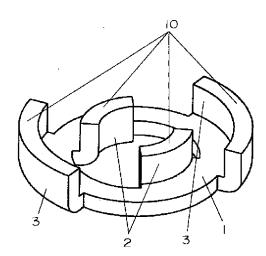


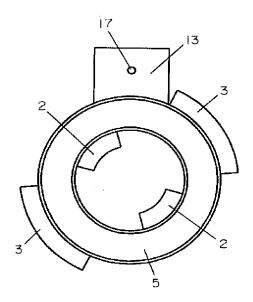




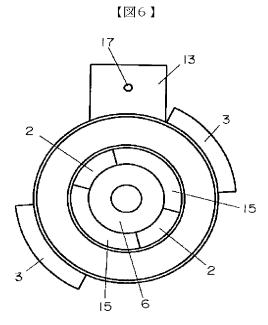
【図2】

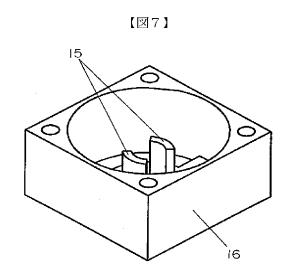
【図3】

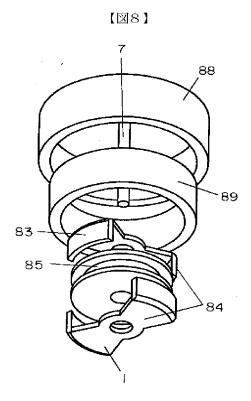


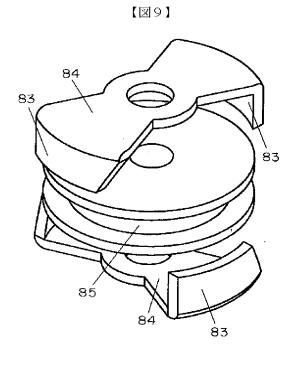


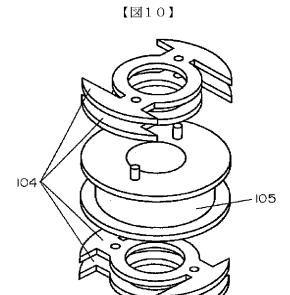
【図5】











PAT-NO: JP02002027722A

DOCUMENT- JP 2002027722 A

IDENTIFIER:

TITLE: SMALL BRUSHLESS DC

MOTOR

PUBN-DATE: January 25, 2002

INVENTOR-INFORMATION:

NAME COUNTRY

IDA, OSAMU N/A

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME COUNTRY

MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD N/A

APPL-NO: JP2000206474

APPL-DATE: July 7, 2000

INT-CL (IPC): H02K029/08 , H02K001/02 ,

H02K001/14 , H02K021/24

ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To achieve a small axial cap brushless DC motor by downsizing

a stator yoke.

SOLUTION: This brushless motor is provided with a stator, a bearing 6, and a rotor. The stator includes the stator yoke having a ring formed out of a magnetic sheet, and pole teeth 2, 3 cut to be raised in an axial direction on the inner periphery and the outer periphery thereof, and a ring coil 5 disposed so as to be surrounded by the ring part, the pole teeth 2 on the inner periphery, and the pole teeth 3 on the outer periphery. The rotor includes a rotor frame 8 formed out of the magnetic sheet, a disc-like magnet 9 fixed to the rotor frame 8, and a shaft 7 to the rotor frame 8 and supported by the bearing 6. The end surface of the magnet 9, the pole teeth 2 on the inner periphery and the pole teeth part 3 on the outer periphery face axially through a small gap.

COPYRIGHT: (C) 2002, JPO